PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 08044409 A

(43) Date of publication of application: 16 . 02 . 96

(51) Int. CI

G05B 19/048

G06F 9/06 G06F 11/28 G06F 17/50

(21) Application number: 06177772

(71) Applicant:

FUJI ELECTRIC COLTD

(22) Date of filing: 29 . 07 . 94

(72) Inventor:

YAMASHITA MASAAKI

Χţ

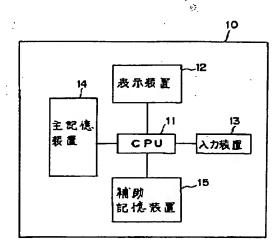
(54) SIMULATION DEVICE FOR POD PICTURE

(57) Abstract:

PURPOSE: To quickly execute the simulation of a POO picture.

CONSTITUTION: A sequence program prepared by a PC supporting tool to be application software and picture data prepared by a POS picture preparing tool are stored in a personal computer provided with a CPU 11, a display device 12, an input device 13, a main storage device 14, and an auxiliary storage device 15 and a simulation tool successively executes the sequence program in the personal computer. Picture data corresponding to an execution result are read out from the device 15 and displayed on the device 12. A picture input corresponding to a touch input on a POD is executed by the input device 13 such as a mouse. Consequently the operation of picture data can be checked before transferring them to the POD.

COPYRIGHT: (C)1996,JPO



(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平8-44409

(43)公開日 平成8年(1996)2月16日

(51) Int.Cl. ⁶ G 0 5 B 19/048			識別	记号	庁内	整理番号	F	I						技術表示箇所	
G06F		540 S			0-5B										
	11/28 3 4 0 C 7313-		7313	3-5B											
				G 0 5 B 1			19/ 05 D								
					9191	1-5H	G06F		15/ 60		634 Z				
						審査請才	未請才	請求以	頁の数 2	OL	(全	7	頁)	最終頁に続く	
(21)出願番号		特願平6-177772				(71	(71) 出願人 000005234 富士電機株式会社								
(22)出顧日		平成6年(1994)7月29日					(72)発明者	山下 神奈川	申奈川県川崎市川崎区田辺新田1番1号 山下 正明 申奈川県川崎市川崎区田辺新田1番1号					
							(74)代理人	富士電機株式会社内 弁理士 大管 義之						
												•			

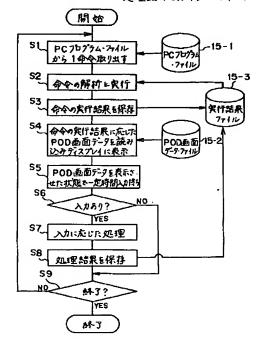
(54) 【発明の名称】 POD画面シミュレーション装置

(57)【要約】

【目的】POD画面のシミュレーションを高速に行うようにする。

【構成】CPU11、表示装置12、入力装置13、主記憶装置14及び補助記憶装置15を備えたパソコンに、アプリケーションソフトであるPC支援ツールで作成したシーケンスプログラム及びPOD画面作成ツールで作成した画面データを記憶させ、シミュレーションツールがパソコン上で上記シーケンスプログラムを順次実行するように構成する。このとき実行結果に応じた上記画面データを補助記憶装置15から読み出して表示装置12に表示する。PODにおけるタッチ入力に対応する画面入力は入力装置13のマウス等で行う。これによって、画面データの動作をPODに転送する前に確認できる。

実施例におけるCPUによって行われるシミュレージョンの 処理動作を示すフローチャート



30

【特許請求の範囲】

【請求項1】 プログラマブルコントローラのシーケン スプログラムを記憶する記憶手段と、

該記憶手段に記憶される前記シーケンスプログラムに対 応する入出力装置を画面表示するPODの画面データを 作成するPOD画面作成ツールと、

該POD画面作成ツールにて作成された画面データによ る表示画面が、前記記憶手段に記憶されたシーケンスプ ログラムに対応して正しく動作するか否かを確認するシ ミュレーションツールと、

を備えたことを特徴とするPOD画面シミュレーション 装置。

【請求項2】 前記シミュレーションツールは、初期デ ータ又は前記シーケンスプログラムの実行結果データを 保存する保存手段を有し、

前記記憶手段から前記シーケンスプログラムの1命令を 取り出す第1の手順と、

該第1の手順により取り出された命令を前記保存手段に 保存されているデータに基づいて解析し実行する第2の

該第2の手順での実行結果データを前記保存手段に保存 する第3の手順と、

前記命令実行結果データに応じたPOD画面データを取 り込んで前記表示画面に表示する第4の手順と、

該第4の手順によって表示された表示画面に対応する入 力を一定期間待機する第5の手順と、

該第5の手順により入力待機された一定期間内に前記表 示画面に対応する入力があったか否かを判別する第6の 手順と、

該第6の手順により一定期間内に前記表示画面に対応す る入力があったと判別されたときその入力に対応する処 理を行う第7の手順と、

該第7の手順での処理結果データを前記保存手段に保存 する第8の手順と、

前記第6の判別で前記表示画面に対応する入力がないと 判別されたとき又は前記第8の手順が終了したとき、上 記一連の処理が終了であるか否かを判別し、終了でなけ れば前記第1の手順に戻り、終了であれば上記一連の処 理を終了する第9の手順と、

を有することを特徴とする請求項1記載のPOD画面シ ミュレーション装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、プログラマブルコント ローラと入出力を行うPOD画面のシミュレーションを 高速に行うPOD画面シミュレーション装置に関する。

[0002]

【従来の技術】従来より、例えば上下水道等の施設の状 態管理、作業現場、工場、プラント等の工程管理などに

ケンス制御は、例えばベルトコンベアの出口を通過した 製品数、設備や製品の特定位置の圧力や温度等の数値的 情報や、或るスイッチがオンした又はオフしたといった 2値で表わすことができる論理的情報等に対応して行う 制御である。

【0003】このような現場における作業手順は、生産 される製品の品種変更や実際の進行結果から経験的に得 られる工程の状態に基づいてしばしば変更されることが 多い。このため、シーケンス制御には仕様の変更や修正 等がつきものである。このことからシーケンス制御に は、ユーザが制御手順を自由に変更または作成でき、ま た、この手順に従ってシーケンス制御を自動的に実行で きるプログラマブルコントローラ(以下、PCという) が広く用いられている。

【0004】このPCのプログラム言語は、通常のコン ピュータの場合とは異なっており、一般にはPC化以前 から現場で用いられ手作業で用紙等に記述されていた図 形表現プログラムが使用されている。図形表現プログラ ムは、例えば接点(リミットスイッチ)を表わすロジッ クシンボル、コイルを表わすリレーシンボルなどの図形 シンボルを接続することにより得られるラダー図(リレ 一回路の展開接続図)で記述されることが多い。

【0005】このような図形表現プログラム(例えばラ ダー図)の作成は、現在では、一般にプログラミング装 置を用いて行われる。プログラミング装置としては、専 用のプログラムローダを用いる場合もあれば、パソコン (パーソナルコンピュータ) 等を用いる場合もある。そ して、これらのプログラム作成支援ツール(プログラム の作成を支援するソフトウエア、又はそのソフトウエア を搭載した専用のプログラムローダ又はパソコン)を用 いて、表示パネル等の画面上で対話形式でプログラムを 作成する。即ちユーザがキーボードのキー操作を行う と、そのキー操作に応じた図形シンボルが画面に表示さ れ、ユーザがその表示された図形シンボルを見ながらそ れらを線で結ぶというようにして、ラダー図によるプロ グラムが作成する。このようなラダー図(ソースプログ ラム)は例えばアセンブラのような中間言語に変換され てPCに転送され、PCでオブジェクトコード(機械 語)に変換されてメモリに格納される。このようにプロ グラムロードが完了すると、PCのCPU(中央演算処 理装置) がメモリに格納されたプログラムをアドレス順 に読み出してそのアドレスに格納された命令を実行す る。このプログラムは、命令の実行を先頭アドレスから 末尾アドレスまで順次行うと、再び先頭アドレスに戻っ て先頭アドレスから末尾アドレスまで命令実行を繰り返 すようになっているため一般にシーケンスプログラムと 称されている。

【0006】PCは、プログラムの演算結果が格納され るデータメモリとPCに接続された外部機器への出力デ はシーケンス制御による管理が行われている。このシー 50 ータ (通常はオン・オフ指示) 又はそれらからの入力デ

40

ータ(通常はオン・オフ状態を示すデータ)が格納される入出力メモリを備えており、命令の実行は、多くの場合、外部機器からの入力データの読み込み、又は外部機器へのデータの出力である。これらは入出力メモリへのアクセスに対応している。

【0007】通常、PCには、上記の外部機器として、モータ、センサ、リレーなどの他、外部からシーケンス制御の流れに強制的に指示を与えるため或いは制御の状態を外部に報知するための操作盤(制御盤)が接続される。

【0008】図4(a) は、その操作盤とPCとを示したものである。同図に示すように、PC1と操作盤2は接続ケーブル3によって接続されている。同図に示す操作盤2は、上部左側には上下2段に配列された合計8個の表示灯を備え、その右側に3個のゲージ(又は表示パネル)を備え、そして下部には多数のスイッチを備えている。このような、操作盤2の内部は、通常数百本の配線が張り巡らされている。また、接続ケーブル3は上記の表示灯、ゲージ、スイッチ等とPC1とを個別に接続するための数十本の配線で構成されている。このように配20線が多数であるため、操作盤に関わる制御の仕様に変更が生じたり、あるいは操作盤に故障などが発生すると、その処理には極めて大きな困難を伴う。

【0009】このことから、近年、上記の操作盤2に代 えて、同図(b) に示すように、POD (プログラマブル ・オペレーション・ディスプレイ) 4 が用いられるよう になってきている。このPOD4は、シリアルデータを 送受信する一本のケーブル5でPC1に接続され、取り 扱いが極めて容易である。このPOD4は、装置の正面 にドットマトリクス型の液晶表示装置(液晶ディスプレ イ) 4-1を備え、この液晶ディスプレイ4-1上に は、全面に重ねて組み込まれている感圧式あるいは静電 誘導方式等のタブレットから成る押圧式入力装置4-2 を備えている。液晶ディスプレイ4-1には、同図(a) に示す操作盤2を模式化した画像が表示される。この液 晶ディスプレイ4-1の表示画面にペン等によりタッチ 入力すると、押圧式入力装置4-2が、そのタッチ位置 を検出して、そのタッチ位置の座標データを装置内部の CPUに出力するようになている。POD4のCPU は、その座標データに対応する信号、例えばスイッチの オン/オフの情報を、ケーブル5を介してPC1に出力 する。あるいはPC1からケーブル5を介して入力する 信号に対応する画像を、点滅、反転、変形させるなどし て液晶ディスプレイ4-1上に画面表示する。この液晶 ディスプレイ4-1上に表示される「操作盤」の画像デ ータも、上述したプログラム作成支援ツールで作成可能 である。

【0010】図5は、そのプログラム作成支援ツールと PCおよびPODとの関係を示す図である。同図に示す ように、プログラム作成支援ツール(ソフトウエア)に 50 は、PC1のプログラムを作成するPC支援ツール6と、PODの画面を作成するPOD画面作成ツール7がある。PC支援ツール6は、前述したPC1のシーケンスプログラムを作成し、その作成したシーケンスプログラムをインタフェース6-1を介してPC1に記憶させる誰でも入手可能なアプリケーション・ソフトウエアである。上記作成したシーケンスプログラムはPCプログラムファイル6-2としてパソコン上にも保存できる。

【0011】一方、POD画面作成ツール7は、POD画面中のどこにスイッチ等を配置するかなどの表示画面のレイアウトを編集し、その作成したスイッチ等の位置、形状、個数等を表わす画面データをインタフェース7-1を介してPOD4に記憶させるこれも誰でも入手可能なアプリケーション・ソフトウエアである。上記の作成した画面データも、画面データファイルとしてパソコン上に保存できる。

【0012】ところで、上記のように新たに作成されたシーケンスプログラムや画面データは、これによって、PC1やPOD4が正常に動作するか否かを確認する必要がある。したがって、従来は、上記作成したシーケンスプログラムをPC1に転送してロードし、同じく作成した画面データをPOD4に転送して格納した後、図4(b)に示したように、PC1とPOD4とを、ケーブル5により接続して動作させ、POD4の画面の動きを確認していた。

[0013]

30

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、上記の確認で画面データの作成に誤りのあることが発見されると、先ずPOD画面作成ツールで画面データの誤りを正し、次にその誤りを正した画面データを再びPODに転送し、そしてPCとPODとを接続して動作させて画面の動きを確認するということを繰り返さなければならない。画面データをPODに転送するには比較的時間を要するため結構これは面倒な作業であるのに、例えばPODに表示すべき操作盤のスイッチ類が多数であって、このため操作盤を4分割してPODに表示している場合のように、PODの画面数が多くなると、この画面データをPODへ転送するにはいっそう時間を要し、このため上記新たに作成したPOD画面の動きを確認する作業は手数がかかり過ぎて面倒であるという問題があった。

【0014】本発明の課題は、上記従来の実情に鑑み、 PODに転送することなくPOD画面の動作確認を行う ことができるPOD画面シミュレーション装置を提供す ることである。

[0015]

【課題を解決するための手段及び作用】本発明のPOD 画面シミュレーション装置は、プログラマブルコントロ ーラのシーケンスプログラムを記憶する記憶手段と、該 記憶手段に記憶される上記シーケンスプログラムに対応 する入出力装置を画面表示するPODの画面データを作

30

成するPOD画面作成ツールと、該POD画面作成ツー ルにて作成された画面データによる表示画面が、上記記 **億手段に記憶されたシーケンスプログラムに対応して正** しく動作するか否かを確認するシミュレーションツール とを備えて構成される。

【0016】上記シミュレーションツールは、例えば請 求項2記載にように、初期データ又は上記シーケンスプ ログラムの実行結果データを保存する保存手段を有し、 上記記憶手段からシーケンスプログラムの1命令を取り 出し、この取り出した命令を上記保存手段に保存されて いるデータに基づいて解析して実行し、この実行結果デ ータを上記保存手段に保存し、さらにその命令実行結果 データに応じたPOD画面データを取り込んで上記表示 画面に表示し、その表示された表示画面に対応する入力 を一定期間待機し、この入力待機された一定期間内に上 記表示画面に対応する入力があったか否かを判別し、一 定期間内に上記表示画面に対応する入力があったと判別 されたときその入力に対応する処理を行って、その処理 結果データを上記保存手段に保存した後、又は上記表示 画面に対応する入力がないと判別したときは直ちに、一 連の処理が終了であるか否かを判別し、終了でなければ 上記記憶手段からシーケンスプログラムの1命令を取り 出す処理に戻り、一方、終了であれば上記一連の処理を 終了する。

[0017]

【実施例】以下、本発明による実施例について、図面を 参照して詳細に説明する。図1は、一実施例に係わるP OD画面シミュレーション装置の構成を示すブロック図 である。同図において、POD画面シミュレーション装 置10は、パーソナルコンピュータで構成される(以 下、パソコン10と記載)。このパソコン10は、マイ クロプロセッサからなるCPU11と、このCPU11 に接続されたCRTディスプレイ又は液晶ディスプレイ からなる表示装置12、この表示装置12の表示画面に 対応する座標入力を行うためのカーソルを備え或いはマ ウスを接続されたキーボードからなる入力装置13、R AM(Random Access Memory)等からなり、CPU11が 装置各部を制御するためのシステムプログラムやシミュ レーションを行うための各種ソフトウエアが格納されて いる主記憶装置14、それら各種ソフトウエアにより作 40 成されるプログラム又はデータを記憶する磁気ディスク 等からなる補助記憶装置15を備えている。

【0018】図2(a) に上記主記憶装置14のプログラ ムデータ構成を示し、同図(b) に補助記憶装置15のデ ータ構成を示す。図のように主記憶装置14には、シス テムプログラム (不図示) の他、シミュレーションを行 うための各種ソフトウエアとしてPC支援ツール14-1、POD画面作成ツール14-2、およびシミュレー ションツール14-3が格納されている。また、補助記 億装置15は、PCプログラム・ファイル15-1、P 50 OD画面データ・ファイル15-2、および実効結果フ ァイル15-3の三つのファイル領域を有している。

【0019】上記のPC支援ツール14-1は通常のア プリケーション・ソフトウエアであり、CPU11は、 このPC支援ツール14-1により、前述したようにユ ーザと対話形式でPCのシーケンスプログラムを作成す る。その作成したシーケンスプログラムは不図示のPC に転送され、また、補助記憶装置15のPCプログラム ・ファイル15-1に記憶される。また上記POD画面 作成ツール14-2も通常のアプリケーション・ソフト ウエアである。CPU11は、このPOD画面作成ツー ル14-2により、これもユーザと対話形式で、前述同 様に表示画面に操作盤の各部のレイアウトを作成する。 このレイアウトの完成した各部の位置、形状、個数等を 表わす画面データは不図示のPODに転送され、さらに 補助記憶装置15のPOD画面データ・ファイル15ー 2に記憶される。

【0020】シミュレーションツール14-3は、本発 明に係わるソフトウエアである。 CPU11は、このシ ミュレーションツール14-3に基づいて、上記補助記 憶装置15のPCプログラム・ファイル15-1に記憶 されているシーケンスプログラムおよびPOD画面デー タ・ファイル15-2に記憶されている画面データを用 い、実効結果ファイル15-3に記憶される命令実行結 果データに基づいて後述する処理を実行するように構成 されている。

【0021】続いて、上記構成の実施例における、CP U11によって行われるシミュレーションの処理動作 を、図3に示すフローチャートを用いて説明する。尚、 この処理では、本来PCに接続されるべきモータ、セン サ等の機器や装置の出力データは、予め適宜な値が設定 されて実効結果ファイル15-3の所定領域に格納され る。また、例えば製品数量、排出水量等のように変化す るデータは、減算カウンタを用い、この減算カウンタの 値を一定周期で実効結果ファイル15-3の所定領域に 格納するようにする。

【0022】先ず、PCプログラム・ファイル15-1 からシーケンスプログラムの1命令を取り出す(ステッ プS1)。この命令取り出しは、アドレス順に順次行 う。次に、上記取り出された命令を解析して実行する (ステップS2)。この解析は命令の内容を認識する処 理であり、実行は命令により指示されている実効結果フ ァイル15-3内のデータに基づいて論理和や論理積等 の算出を行う処理である。

【0023】そして、その実行結果データを上記実効結 果ファイル15-3の所定領域に保存する(ステップS 3)。この保存された実行結果データは、次回のシーケ ンスで論理演算に使用される。

.【0024】続いて、上記の命令実行結果データに応じ たPOD画面データを取り込んで表示装置12に表示す

る (ステップS4)。この表示は、操作盤画面のゲージ ・の指針表示、表示灯の点灯・点滅・消灯の表示、スイッ チの反転表示等による処理対象の報知である。これによ り、ユーザはPOD画面の動きを確認できる。

【0025】そして、その表示された表示画面に対応する入力を一定期間待機する(ステップS5)。この入力は、PODにおけるスイッチ表示位置に対するタッチ入力に対応し、ここでは、マウス又はカーソルキーにより、ユーザによる表示画面上のスイッチの指定と入力である。

【0026】次に、上記入力待機された一定期間内に上記の表示画面に対応する入力があったか否かを判別し(ステップS6)、その一定期間内に表示画面に対応する入力があったと判別したときは、その入力に対応する処理を行う(ステップS7)。この処理は、例えば反転表示(オン状態を表示)されたスイッチが指定入力されていれば、このスイッチがオフにされたのであり、一方、通常表示(オフ状態を表示)されていたスイッチが指示入力されていれば、このスイッチがオンにされたものであり、このスイッチに対応するデータ(ビット)を20オン(「1」)又はオフ(「0」)にする処理である。

【0027】そして、その処理結果データを上記実効結果ファイル15-3の所定領域に保存する(ステップS8)。この保存された処理結果データも、次回のシーケンスで論理演算に使用される。

【0028】続いて、一連の処理が終了であるか否かを判別し(ステップS9)、終了であればこの一連の処理を終了し、一方、終了でなければ上記ステップS1に戻ってステップS1~S9を繰り返す。また、上記ステップS6の判別で上記表示画面に対応する入力がないと判別したときは直ちにステップS9に移行する。この一連の処理終了の判別は、処理対象があるか否か(例えば減算カウンタの値が「0」)或いは操作盤からの強制終了のスイッチ入力があったか否かを判別する処理である。

【0029】このように、ステップS4において、POD画面と同様の操作盤の画面表示がシーケンスプログラムに対応して変化する。ユーザはその変化がシーケンス制御の手順に正しく対応しているかどうかを見ることによって、操作盤の画面が正しく作成されているか否かを確認することができる。

【0030】これによって、未確認の画面データをPODへ転送してPODとPCを接続し、実地にPCを試動させて画面データが正しいか否か確認する必要がなく、PODへの画面データの転送は、シミュレーションツールによる確認が得られてから行なえばよい。このため、作成の誤った未確認画像データをPODに転送することがなくなり、正しく作成された画面データのみがPODに転送されることになり、したがって確認作業の手数が大幅に低減して、画面データ作成の作業能率が向上する。

8

[0031]

【発明の効果】以上、詳細に説明したように、本発明によれば、POD画面シミュレーション装置で作成したPOD用の画面データを、PODに転送する前に、その作成した画面が正しく動作するか否かを確認できるので、作成が誤っているかも知れない画面データであっても多数枚をPODに転送しなければならないというような時間の浪費を予防することができ、したがって、POD画面作成の作業能率が向上する。

10 【図面の簡単な説明】

【図1】一実施例に係わるPOD画面シミュレーション 装置の構成を示すブロック図である。

【図2】(a) は主記憶装置のプログラムデータ構成を示す図、(b) は補助記憶装置のデータ構成を示す図である。

【図3】実施例におけるCPUによって行われるシミュレーションの処理動作を示すフローチャートである。

【図4】(a) は従来の操作盤とPCとの関係を示す図、(b) は操作盤に代わるPOD(プログラマブル・オペレーション・ディスプレイ)とPCとの関係を示す図である

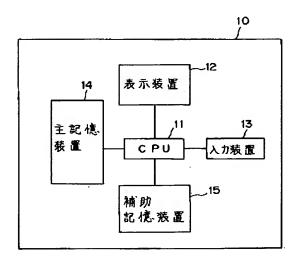
【図5】プログラム作成支援ツールとPCおよびPODとの関係を示す図である。

【符号の説明】

- 1 PC
- 2 制御盤
- 3 接続ケーブル
- 4 POD (プログラマブル・オペレーション・ディスプレイ)
- 0 5 ケーブル
 - 4-1 液晶表示装置(液晶ディスプレイ)
 - 4-2 押圧式入力装置
 - 6 PC支援ツール
 - 6-1 インタフェース
 - 6-2 PCプログラムファイル
 - 7 POD画面作成ツール
 - 7-1 インタフェース
 - 7-2 POD画面データファイル
 - 10 POD画面シミュレーション装置
- 40 11 CPU
 - 12 表示装置
 - 13 入力装置
 - 14 主記憶装置
 - 14-1 PC支援ツール
 - 14-2 POD画面作成ツール
 - 14-3 シミュレーションツール
 - 15 補助記憶装置
 - 15-1 PCプログラム・ファイル
 - 15-2 POD画面データ・ファイル
- 50 15-3 実効結果ファイル

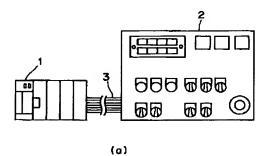
【図1】

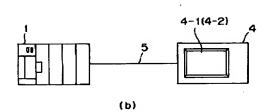
一実施例に係るPOD 画面シミュレーション装置の 構成を示すブロック図



【図4】

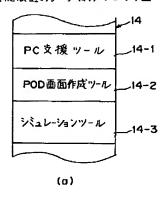
(a)は従来の操作盤と PC との関係を示す図 (b)は操作盤に代わる POD (プログラマブル・ オペレーション・ディスプレイ) とPCの 関係 を 示す 図

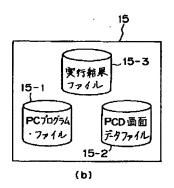




【図2】

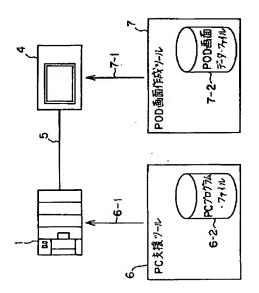
(a)は主記憶装置のプログラムデタ構成を示す図 (b)は補助記憶装置のデタ構成を示す図





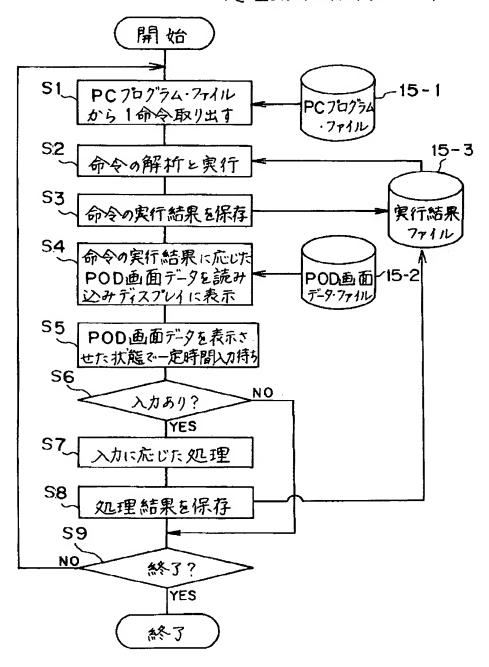
【図5】

プログラム作成支援ツールと PC おはび PODとの関係を示す図



【図3】

実施例におけるCPUによって行われるシミュレーションの 処理動作を示すフローチャート



フロントページの続き

(51) Int. Cl. ⁶

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所